

# BREVET D'INVENTION

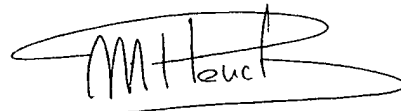
CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

**COPIE OFFICIELLE** **CERTIFIED COPY OF  
PRIORITY DOCUMENT**

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 19 SEP. 2001

Pour le Directeur général de l'Institut  
national de la propriété industrielle  
Le Chef du Département des brevets



Martine PLANCHE

**This Page Blank (uspto)**



26 bis, rue de Saint Pétersbourg  
75800 Paris Cedex 08  
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

# BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI

**cerfa**  
N° 11354\*01

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire


08 540 W / 260899

<b>23 JAN 2001</b> REMISE DES PIÈCES DATE <b>75 INPI PARIS</b> LIEU N° D'ENREGISTREMENT <b>0100883</b> NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE PAR L'INPI <b>23 JAN. 2001</b>		<b>1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE</b> ■ Mademoiselle C.THOMAS Société Civile S.P.I.D. 156 Bd Haussmann 75008 PARIS	
<b>Vos références pour ce dossier</b> (facultatif) PHFR010003			
<b>Confirmation d'un dépôt par télécopie</b> <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
<b>2 NATURE DE LA DEMANDE</b>		<b>Cochez l'une des 4 cases suivantes</b>	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
<i>Demande de brevet initiale</i> N° _____ Date ____/____/____ <i>ou demande de certificat d'utilité initiale</i> N° _____ Date ____/____/____			
Transformation d'une demande de brevet européen <i>Demande de brevet initiale</i> N° _____ Date ____/____/____			
<b>3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum)</b> Suivi de la déformation d'une structure linéique définie sur une image d'une séquence d'images d'un organe déformable dans le temps.			
<b>4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE</b>		Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
<b>5 DEMANDEUR</b>		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
Nom ou dénomination sociale		KONINKLIJKE PHILIPS ELECTRONICS N.V.	
Prénoms			
Forme juridique		Société de droit Neerlandais	
N° SIREN		. . . . .	
Code APE-NAF		. . . . .	
Adresse	Rue	Groenenwoudseweg 1	
	Code postal et ville	5621	BA EINDHOVEN
Pays		PAYS-BAS	
Nationalité		Néerlandaise	
N° de téléphone (facultatif)			
N° de télécopie (facultatif)			
Adresse électronique (facultatif)			



# BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

REMISE DES PIÈCES DATE <b>23 JAN 2001</b> LIEU <b>75 INPI PARIS</b> N° D'ENREGISTREMENT <b>0100883</b> NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI		Réservé à l'INPI	
<b>Vos références pour ce dossier :</b> <i>(facultatif)</i>		PHFR010003	
<b>6 MANDATAIRE</b>			
Nom		THOMAS	
Prénom		Christine	
Cabinet ou Société		S.P.I.D.	
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel		07036 - Délégation de pouvoir 9363	
Adresse	Rue	156 Bd Haussmann	
	Code postal et ville	75008	PARIS
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>		01 40 76 80 30	
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>			
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>			
<b>7 INVENTEUR (S)</b>			
Les inventeurs sont les demandeurs		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non <b>Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée</b>	
<b>8 RAPPORT DE RECHERCHE</b>		Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformation)	
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	
Paiement échelonné de la redevance		<b>Paiement en trois versements, uniquement pour les personnes physiques</b> <input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non	
<b>9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES</b>		<b>Uniquement pour les personnes physiques</b> <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention <i>(joindre un avis de non-imposition)</i> <input type="checkbox"/> Requête antérieurement à ce dépôt <i>(joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence) :</i>	
Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes			
<b>10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE</b> (Nom et qualité du signataire) C.THOMAS Mandataire SPID 422-5/S008		<b>VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI</b>  	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

“ Suivi de la déformation d’une structure linéique définie sur une image d’une séquence d’images d’un organe déformable dans le temps. ”

Description :

5

L’invention concerne un procédé de traitement d’images appartenant à une séquence d’au moins deux images présentant une surface représentative d’un organe ou d’une partie d’organe déformable dans le temps et appelée surface d’organe, ladite surface incluant des points caractéristiques, notés points de marquage, qui se correspondent d’une image à une  
10 autre de la séquence. L’ invention concerne aussi un appareillage de traitement d’images pour mettre en œuvre le procédé décrit ci-dessus.

L’invention trouve son application dans le domaine du traitement d’images médicales. Le procédé est en particulier applicable sur les images d’organe marqué par modulation spatiale de résonance magnétique. Ce marquage est visible sur les images sous la forme de lignes de  
15 marquage ayant des points d’intersection. Les lignes de marquage se déforment en suivant la déformation de l’organe. Lesdits points d’intersection sont alors choisis comme points de marquage car les correspondances de ces points d’une image à l’autre sont aisément détectables.

20 Un procédé de traitement d’images d’organe marqué par modulation magnétique en vue de quantifier la déformation de l’organe est déjà connu de l’état de la technique par la publication de Matthias Stuber et al. intitulée "Quantification of the local heartwall motion by magnetic resonance myocardial tagging". Dans ce document, les points d’intersection entre les lignes de marquage sont déterminés par des algorithmes de "snakes". Par ailleurs, ce  
25 procédé met en œuvre une moyenne des angles par rapport au centre de gravité pour quantifier la rotation et la contraction.

Ce procédé présente des inconvénients. D’abord, l’utilisation des algorithmes de snakes pour la détermination des points d’intersection entre les lignes de marquage manque de précision.  
30 Ensuite, la mise en œuvre de la moyenne des angles par rapport au centre de gravité pour quantifier la rotation et la contraction résulte aussi en un résultat imprécis et mathématiquement incorrect. Par conséquent, des extrapolations ultérieures ne sont pas fiables pour les points autres que les points de marquage. Or, ces extrapolations sont nécessaires lorsque l’on souhaite suivre le mouvement d’une structure linéique particulière  
35 qui est définie sur une image et qui est amenée à se déformer avec l’organe dans la séquence d’images.

" Suivi de la déformation d'une structure linéique définie sur une image d'une séquence d'images d'un organe déformable dans le temps. "

Description :

5

L'invention concerne un procédé de traitement d'images appartenant à une séquence d'au moins deux images présentant une surface représentative d'un organe ou d'une partie d'organe déformable dans le temps et appelée surface d'organe, ladite surface incluant des points caractéristiques, notés points de marquage, qui se correspondent d'une image à une autre de la séquence. L'invention concerne aussi un appareillage de traitement d'images pour mettre en œuvre le procédé décrit ci-dessus.

10

L'invention trouve son application dans le domaine du traitement d'images médicales. Le procédé est en particulier applicable sur les images d'organe marqué par modulation spatiale de résonance magnétique. Ce marquage est visible sur les images sous la forme de lignes de marquage ayant des points d'intersection. Les lignes de marquage se déforment en suivant la déformation de l'organe. Lesdits points d'intersection sont alors choisis comme points de marquage car les correspondances de ces points d'une image à l'autre sont aisément détectables.

15

Un procédé de traitement d'images d'organe marqué par modulation magnétique en vue de quantifier la déformation de l'organe est déjà connu de l'état de la technique par la publication de Matthias Stuber et al. intitulée "Quantification of the local heartwall motion by magnetic resonance myocardial tagging". Dans ce document, les points d'intersection entre les lignes de marquage sont déterminés par des algorithmes d'approximation basés sur un calcul de potentiel (en anglais, « snakes »). Par ailleurs, ce procédé met en œuvre une moyenne des angles par rapport au centre de gravité pour quantifier la rotation et la contraction.

20

25

Ce procédé présente des inconvénients. D'abord, l'utilisation des algorithmes d'approximation basés sur un calcul de potentiel pour la détermination des points d'intersection entre les lignes de marquage manque de précision. Ensuite, la mise en œuvre de la moyenne des angles par rapport au centre de gravité pour quantifier la rotation et la contraction résulte aussi en un résultat imprécis et mathématiquement incorrect. Par conséquent, des extrapolations ultérieures ne sont pas fiables pour les points autres que les points de marquage. Or, ces extrapolations sont nécessaires lorsque l'on souhaite suivre le mouvement d'une structure linéique particulière qui est définie sur une image et qui est amenée à se déformer avec l'organe dans la séquence d'images.

30

35

Un but de l'invention est de fournir un procédé pour étudier la déformation d'un organe à partir des données de l'image sur une structure linéique définie sur une image de la séquence. Un but particulier de l'invention est de fournir un procédé pour suivre, avec fiabilité, la déformation d'une telle structure linéique définie sur une image. Le suivi d'une structure linéique est en particulier intéressant pour étudier le mouvement des parois de l'organe qui apparaissent sur l'image sous la forme d'un contour. L'invention s'applique particulièrement au cœur qui présente deux parois majeures visibles sur les images, par exemple obtenues par résonance magnétique : l'endocarde et l'épicarde.

Selon l'invention, les buts cités sont atteints, et les problèmes présentés par l'état de la technique sont résolus, par un procédé conforme au paragraphe introductif et caractérisé en ce qu'il comprend des étapes de:

- définition d'une structure linéique sur une des images de la séquence,
- calcul des positions des points de marquage sur au moins deux images, successives ou non,
- détermination des paramètres d'une expression mathématique explicite de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre les deux images, à partir des positions d'un ensemble de points de marquage sur les deux images et des positions des points de la structure linéique,
- application de ladite expression mathématique explicite à la structure linéique pour définir la forme de la structure linéique après déformation de l'organe entre les deux images.

Le procédé selon l'invention présente de nombreux avantages parmi lesquels les avantages de la régularisation par une expression mathématique explicite pour quantifier la déformation. Cette régularisation remplace l'approche par interpolation du mouvement en chaque point qui est le procédé choisi dans le document de l'état de la technique cité.

L'expression mathématique obtenue est alors au moins valable en tout point de la structure linéique définie lors de la première étape. Cette approche estime un mouvement au sens très rigoureux des moindres carrés avec une régularisation mathématique explicite. Cette régularisation corrige le bruit.

Dans une mise en œuvre avantageuse de l'invention, la structure linéique réalise une segmentation de l'image, ladite segmentation étant ainsi suivie d'une image à l'autre. La structure linéique définit plusieurs zones dans l'image et les calculs de la déformation de l'organe peuvent alors être réalisés uniquement sur une zone d'intérêt particulier. Par exemple, dans le cas du cœur, la définition de deux structures linéiques suivant respectivement l'endocarde et l'épicarde permet de ne réaliser les calculs que sur la surface de l'image réellement représentative de l'organe. Cela diminue les temps de calcul et fiabilise le résultat car les mouvements "parasites" des structures n'appartenant pas à l'organe ne sont pas pris en compte.

Dans un premier mode de réalisation de l'invention, l'expression mathématique de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre les deux images est déterminée pour une surface incluant la structure linéique à partir des positions sur les deux images d'un ensemble de points de marquage qui contient au moins les points de marquage présents sur ladite surface. La structure linéique peut être incluse strictement dans la surface ou être le contour de cette surface.

Dans un second mode de réalisation, l'expression mathématique de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre les deux images est déterminée uniquement pour les points de la structure linéique à partir des positions sur les deux images d'un ensemble de points de marquage qui sont pondérés en fonction de leur éloignement par rapport à la structure linéique. Les poids attribués aux points de marquage sont d'autant plus importants que le point est proche de la structure linéique. Ces poids, utilisés dans une approximation aux moindres carrés, permettent d'obtenir une expression mathématique très fiable pour les points de la structure linéique où elle est définie.

L'invention sera mieux comprise à la lumière de la description suivante de quelques modes de réalisation, faite à titre d'exemples et en regard des dessins annexés, dans lesquels :

- la figure 1 représente un diagramme d'un procédé de traitement d'images selon l'invention,
- la figure 2 présente une image CSPAMM d'un cœur, ladite image appartenant à une séquence d'images et étant prise après l'impulsion de magnétisation,
- la figure 3 illustre un premier mode de réalisation de l'invention,
- la figure 4 illustre un second mode de réalisation de l'invention,
- la figure 5 représente un appareillage de traitement d'images selon une mise en œuvre particulière de l'invention,
- les figures 6a, 6b, 6c et 6d représentent la déformation d'une structure linéique respectivement sans correction du mouvement global, avec correction de translation globale, avec correction de translation et de rotation globales, avec correction de translation, de rotation et de contraction globales,
- la figure 7 représente un appareil de saisie et de traitement d'images selon l'invention.

La figure 1 représente un diagramme d'un procédé de traitement d'images selon l'invention. Ledit procédé est applicable sur des images appartenant à une séquence d'images d'au moins deux images  $IM(t_1)$  et  $IM(t_2)$  prises à deux instants  $t_1$  et  $t_2$  d'un organe ou d'une partie d'un organe amené à se déformer dans le temps. Ledit organe ou ladite partie de l'organe est visible sur les images sous la forme d'une surface appelée surface de l'organe. La surface de l'organe inclut des points caractéristiques dont les correspondances sont



déterminées d'une image à une autre de la séquence. Lesdits points caractéristiques sont notés points de marquage. L'organe ou la partie d'organe peut, par exemple, être marqué(e) par modulation spatiale de résonance magnétique. Dans la suite, l'invention est décrite plus particulièrement dans le cas de ce marquage par modulation spatiale de résonance

5 magnétique.

La technique de marquage par modulation spatiale de résonance magnétique inclut en particulier les techniques SPAMM et CSPAMM permettant d'obtenir des images où le marquage est visible sur les images suivant des lignes de marquage qui peuvent être de différentes géométries lorsqu'elles sont générées dans l'organe (droites, courbes...). Lesdites

10 lignes de marquage se déforment en suivant la déformation matérielle de l'organe. Sur les images obtenues grâce aux techniques évoquées ci-dessus, les lignes correspondant aux minima de magnétisation spatiale sont des lignes sombres et sont aisément repérables. La modulation spatiale de résonance magnétique est en général utilisée en prenant des séries d'images de l'organe marqué à des temps successifs et réguliers. Ces séries d'images

15 sont dénommées séquences d'images et la déformation de l'organe est observée grâce à la déformation des lignes de marquage qui constituent une sorte de trame attachée à l'organe. Ladite trame peut avoir divers aspects : droites parallèles, grille constituée de droites suivant deux directions... Une technique dénommée "Slice-Following" permet de suivre la déformation d'une section de l'organe même si le plan de cette section se déplace dans une

20 direction substantiellement perpendiculaire à ce plan pendant la séquence. Dans le cas d'une déformation périodique de l'organe, plusieurs séquences d'images du même organe prises pour des déformations similaires successives montrent la même déformation sur chaque image similaire, c'est-à-dire, échantillonnée au même instant au sein de la période de déformation. Dans ce cas, les images similaires peuvent être combinées de

25 manière à ce que les trames des deux images soient visibles sur la nouvelle image résultant de la combinaison. On définit ainsi une nouvelle séquence d'images en effectuant cette combinaison sur l'ensemble des images de la séquence. Cette nouvelle séquence contient en général plus d'information que les séquences d'origine plus simples.

En fonction des temps d'acquisition des séquences qui dépendent du marquage choisi, il

30 peut être avantageux, soit de travailler sur une seule séquence d'images de l'organe marqué avec un marquage complexe, soit de travailler sur une combinaison de plusieurs séquences d'images (généralement deux) de l'organe chaque fois marqué avec un marquage simple, ladite combinaison définissant une nouvelle séquence utilisée ensuite dans le procédé de traitement d'images selon l'invention.

35 La figure 2 présente une image d'un cœur, ladite image appartenant à une séquence d'images et étant prise environ 9 ms après l'impulsion de magnétisation. Deux ensembles de lignes parallèles correspondant à des minima d'intensité lumineuse sont observés, les lignes

parallèles d'un ensemble étant perpendiculaires aux lignes parallèles de l'autre ensemble. La séquence d'images dont est tiré cet exemple présente ainsi des lignes de marquage suivant deux directions distinctes et peut, ainsi, être le résultat, soit d'une saisie directe d'une séquence d'images de l'organe marqué suivant les deux directions, soit de la combinaison de deux saisies de séquences, chacune des deux séquences étant marquée suivant une des deux directions.

Deux types de lignes de marquage peuvent être utilisées dans un procédé suivant l'invention. Sur la figure 2, les lignes de marquage correspondant à des minima d'intensité, c'est-à-dire à des minima de résonance magnétique sont facilement repérables. Les lignes de marquage correspondant à des maxima d'intensité et correspondant à des maxima de résonance magnétique sont cependant également détectables, même si leur détection est moins aisée. Par exemple, par dérivation du profil d'intensité de l'image il est possible de localiser les lignes correspondant aux maxima de magnétisation. L'utilisation de ces deux types de lignes de marquage augmente l'information sur l'image car la trame du marquage est plus serrée : le nombre de points d'intersection entre lignes de marquage et donc le nombre de points de marquage est plus important.

A propos de la qualité des prises d'images d'une séquence, la technique CSPAMM permet notamment d'obtenir un contraste persistant sur une séquence. Cela est en particulier utile dans le cas où les lignes de marquage correspondant aux maxima de résonance magnétique sont utilisées, le contraste persistant aidant au repérage des minimums d'intensité.

Le procédé de traitement d'images suivant l'invention traite les images où sont présents des points de marquage pour lesquels il est possible d'établir des correspondances d'une image à l'autre. Dans le cas de la modulation spatiale de résonance magnétique, les lignes de marquage sont telles qu'il existe des points d'intersection entre plusieurs lignes de marquage. Il est aisé d'établir des correspondances d'une image à l'autre pour ces points d'intersection qui sont nommés par la suite points de marquage MP. Ils peuvent être des points d'intersection entre lignes de marquage de toute forme et peuvent être directement visibles sur la trame de marquage ou n'être visible qu'après une combinaison de plusieurs séquences, donnant une nouvelle séquence d'images.

Le procédé selon l'invention inclut une étape DEF de définition sur une image  $IM(t_1)$  d'une structure linéique  $LS(t_1)$ . Dans l'application du procédé dans un appareillage de traitement d'images suivant l'invention, cette étape peut par exemple être réalisée manuellement par l'utilisateur ou automatiquement sur une image quelconque de la séquence. Cette image  $IM(t_1)$  peut être choisie à n'importe quel instant  $t_1$  de la séquence car les déformations observées d'une image à l'autre peuvent être, une fois déterminées, appliquées indifféremment dans le sens chronologique ou dans le sens contraire par simple inversion des déformations. Dans le cas où la structure linéique permet de suivre la déformation d'une

paroi de l'organe observé, l'image sera avantageusement choisie comme étant celle où ladite paroi est la plus visible : le praticien peut, dans ce cas, définir la structure linéique en suivant simplement visuellement le contour sur l'image.

Le procédé selon l'invention inclut une étape de calcul CALC des positions des points de marquage. Cela peut, dans l'exemple de la modulation spatiale de résonance magnétique, être réalisé par utilisation du procédé décrit dans la demande de brevet incluse par référence : No 00403028.4 du 31 octobre 2000. Dans cette demande de brevet des points candidats pour appartenir à une ligne de marquage donnée sont détectés avant que des moyens de prévision du mouvement de la ligne de marquage soient utilisés pour identifier la ligne de marquage et les points lui appartenant et qu'une équation de la ligne ne soit calculée. Une fois les équations des lignes de marquage déterminées, le calcul des positions des points de marquage est aisé. Les points de marquage  $MP(t_1)$  et  $MP(t_2)$  sont les points pour lesquels une correspondance est établie d'une image  $IM(t_1)$  à l'image  $IM(t_2)$ , les deux instants  $t_1$  et  $t_2$  pouvant être ou non successifs dans la séquence d'images et  $t_1$  pouvant être postérieur ou antérieur à  $t_2$ .

Le procédé selon l'invention inclut ensuite une étape de détermination DET d'une expression mathématique  $f$  de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre l'image  $IM(t_1)$  et  $IM(t_2)$  à partir d'un ensemble  $MP'$  de points de marquage.

Un premier mode de réalisation de l'étape de détermination DET est illustrée sur la figure 3. La figure 3 représente une image  $IM$  sur laquelle les positions des points de marquage  $MP$  sont calculés. L'expression mathématique  $f$  de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre cette image et une seconde image est déterminée pour tous points d'une surface  $S$  incluant la structure linéique  $LS$  à partir des positions sur les deux images d'un ensemble de points de marquage  $MP'$ , ledit ensemble de points de marquage  $MP'$  étant, dans cet exemple, l'ensemble des points de marquage présents sur ladite surface  $S$ . La structure  $LS$  étant incluse dans la surface  $S$ , la déformation de la structure linéique  $LS$  de cette image à la seconde est obtenue en appliquant l'expression mathématique  $f$  à  $LS$ . Dans ce premier mode de réalisation, l'expression mathématique est déterminée sur toute la surface  $S$ .

Un deuxième mode de réalisation, plus précis, de l'étape de détermination DET est illustrée sur la figure 4. La figure 4 représente une image  $IM$  sur laquelle les positions des points de marquage  $MP$  sont calculés. L'expression mathématique de la déformation  $f$  de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre les deux images est déterminée uniquement pour les points de la structure linéique  $LS$  à partir des positions sur les deux images d'un ensemble de points de marquage  $MP'$ , lesdits points de marquage  $MP'$  étant une partie des points de marquage  $MP$  ou la totalité de ces points de marquage  $MP$  pondérés en fonction de leur éloignement par rapport à la structure linéique  $LS$ . Le poids  $\alpha_i$  attribué à un point  $i$

appartenant à l'ensemble des points de marquage MP' est d'autant plus important que le point de marquage est proche de la structure linéique LS. Par exemple le poids  $\alpha_i$  peut être de la forme :

$$\alpha_i = \frac{1}{(\text{distance}(\text{point } i; LS))^2}.$$

- 5 Les paramètres de l'expression mathématique  $f$  sont généralement déterminés par approximation aux moindres carrés, en utilisant ou non une pondération des poids selon le mode de réalisation. Dans le cas de points pondérés, l'approximation aux moindres carrés revient à chercher la fonction  $f$  réalisant :

$$\text{Inf} \left( \sum_{MP'} \alpha_i (f(\text{point } i(t1)) - \text{point } i(t2))^2 \right).$$

- 10 Cette approximation est réalisée à partir des positions des points de marquage dont les positions sont connues sur les deux images et donc, dont le déplacement est connu entre  $t1$  et  $t2$ , en se référant à nouveau à la figure 1. En utilisant une pondération des points de marquage MP', la régularisation sera ainsi meilleure au voisinage de la structure linéique. L'expression mathématique peut, par exemple, être une similitude qui rend compte des déformations rigides.

- 15 Dans un mode de réalisation particulier, l'expression mathématique de la déformation est définie dans le plan complexe. La déformation peut être définie dans un repère polaire. Dans le cas particulier où l'organe est un cœur, il est aisé de définir un centre positionné approximativement au centre de gravité de la surface de l'organe telle que vue sur l'image.
- 20 Dans le mode de réalisation préféré de l'invention, l'expression mathématique est dérivée d'une similitude que l'on peut écrire sous une forme relative à un point  $o$  choisi de manière quelconque, mais généralement choisi comme étant approximativement le barycentre de la surface observée :

$$f(z) = |z-o| (ae^{i\theta}) + d, \quad \theta = \arg(z-o).$$

- 25 L'expression de la similitude est modifiée en introduisant une série de Fourier dans l'expression pour rendre compte de déformations plus élastiques qu'une simple similitude :

$$f(z) = |z-o| \underbrace{\left( \sum_{\substack{k=-N \\ k \neq 0}}^N a_k e^{ik\theta} \right)}_{f_o(\theta)} + d, \quad \theta = \arg(z-o), \quad (a_k) \in C^{2N+1}$$

- Cette expression rend compte d'une déformation semi-élastique globale dans un repère centré. Elle est définie par  $2 \times (2N+1) + 2$  paramètres réels qui sont définis à partir des points de marquage de l'ensemble MP'. Ces paramètres sont en général surévalués car il y a plus
- 30

de points de marquage dans MP' que de paramètres. C'est en particulier le cas lorsque les lignes de marquage correspondant aux maxima de résonance magnétique sont utilisées, le nombre de points d'intersection entre les lignes étant alors important. La surévaluation des paramètres permet de lisser le bruit.

- 5 Dans le cas du cœur, l'endocarde est notablement plus contractile que l'épicarde et par conséquent, plus on approche du centre du myocarde, plus l'amplitude du mouvement radial est importante. Un terme correctif fonction du rayon et l'angle polaire est avantageusement ajouté a posteriori à la détermination de l'expression mathématique explicite f pour ajouter une dépendance en rayon. Ce terme correctif est lui aussi déterminé en utilisant les
- 10 positions des points de marquage MP' sur les deux images mais cette détermination est réalisée après la détermination des paramètres  $a_k$  de la déformation  $f(z)$ .

Dans une mise en œuvre avantageuse, le terme correctif est défini par secteurs angulaires s de l'image et est de la forme :

$$\gamma(r, \theta) = \sum_s \left( \gamma_s(r) \frac{\prod_{k \neq s} (\theta - \theta_k)}{\prod_{k \neq s} (\theta_s - \theta_k)} \right).$$

- 15 Le terme  $\gamma_s(r)$  est un polynôme en r indépendant de  $\theta$  défini sur le secteur angulaire s de l'image en fonction des positions des points de marquage sur le secteur angulaire s sur les deux images. L'interpolateur polynomial de Lagrange est ensuite utilisé pour tenir compte de la dépendance en  $\theta$ ,  $\theta_s$  étant l'angle central du secteur angulaire s. Si le terme correctif était déterminé en même temps que la fonction f il existerait une multiplicité d'écriture de
- 20 l'ensemble sauf si la fonction f était contrainte. Or f donne une expression mathématique de la déformation globale. Le terme correctif représente le comportement physiologique et non pas la déformation cinématique. Globalement, l'élasticité de l'expression mathématique est contrôlée par le choix de N, ordre de Fourier (N=3 est généralement suffisant) et, dans le cas où un terme correctif est introduit, par le nombre de secteurs angulaires considérés pour
- 25 l'approche du terme correctif et le choix du degré du polynôme  $\gamma_s$ .

- Dans le second mode de réalisation de l'étape de détermination, il est possible d'avoir une détermination très précise de la déformation en appliquant dans un premier temps une étape de détermination d'une expression mathématique suivant le premier mode de réalisation, c'est-à-dire sur une surface, en utilisant un terme correctif. Ce terme correctif,
- 30 une fois déterminé, est ensuite utilisé dans l'étape de détermination de l'expression mathématique déterminée uniquement sur la structure linéique. Les deux modes de réalisation peuvent ainsi être mis en œuvre indépendamment ou être combinés pour obtenir des données complémentaires ou une meilleure précision.

- La figure 5 représente un appareillage DEV de traitement d'images selon une mise en œuvre particulière de l'invention. Cet appareillage DEV est en relation avec des moyens
- 35

d'acquisition ACQ de séquences SIM de X images. Cet appareillage DEV inclut des moyens DEF de définition d'une structure linéique  $LS(t_i)$  sur une image  $IM(t_i)$ . Cet appareillage DEV inclut des moyens de calcul CALC des positions des points de marquage sur deux images successives ou non, et des moyens de détermination DET des paramètres d'une expression

5 mathématique explicite de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre les deux images à partir des positions d'un ensemble de points de marquage sur les deux images, ladite expression mathématique étant au moins déterminée pour les points de la structure linéique. Dans la mise en œuvre particulière représentée sur la figure 5, le procédé décrit dans la figure 1 pour deux images successives ou non est itéré sur l'ensemble

10 des images successives  $IM(t_i)$  de la séquence d'image SIM.

Comme la structure linéique est définie sur une image  $IM(t_i)$  de la séquence qui est le plus souvent différente de  $IM(t_0)$ , le traitement des images ne peut être fait à partir de  $t_0$  directement. Il est nécessaire de réordonner la séquence SIM de manière à commencer à

15 traiter l'image où est définie la structure linéique en premier, quitte à ensuite rétablir l'ordre d'origine pour la présentation des résultats. Les déformations peuvent en effet être calculées entre deux images quelconques. L'utilisation d'une mémoire MEM permet aussi de stocker les expressions des déformations pour ensuite les réutiliser. Par exemple, il est possible de combiner entre elles les expressions des déformations d'images successives pour trouver la déformation entre deux images non successives.

20 Après une initialisation pour un compteur initialisé à  $i=0$ , l'image  $IM(t_i=t_0)$  est extraite de la séquence SIM. Les positions des points de marquage  $MP(t_i=t_0)$  sont calculées et stockées dans la mémoire MEM, le processus décrit ci-après est amorcé avec  $i=1$ . Cette initialisation n'est pas explicitement représentée sur la figure car elle est le cas particulier du schéma général où  $i=0$ , où  $f$  est fonction nulle et  $MP(t_{i+1})=MP(t_i=t_0)$ . Une image  $IM(t_i)$  est extraite de

25 la séquence d'images SIM a priori réordonnée. Les positions des points de marquage  $MP(t_i)$  sont calculées par des moyens de calcul CALC. Ces positions sont stockées dans une mémoire MEM et sont fournies à des moyens de détermination DET d'une expression mathématique de la déformation. Les positions d'un ensemble de points de marquage  $MP'(t_{i+1})$  de l'image précédente  $IM(t_{i+1})$  sont extraits de la mémoire MEM et fournis aux

30 moyens DET pour la détermination de l'expression de la déformation  $f(t_{i+1}/t_i)$ .

Dans la mise en œuvre représentée sur la figure 5, l'expression mathématique de la déformation est ensuite stockée dans la mémoire MEM et le compteur est incrémenté à  $i=i+1$ . La déformation  $f(t_{i+1}/t_i)$  est utilisée avec  $LS(t_{i+1})$  dans des moyens d'application AP de l'expression mathématique de la déformation à  $LS(t_{i+1})$  pour déterminer  $LS(t_i)$  qui est stockée

35 dans la mémoire MEM et peut être représentée sur l'image  $IM(t_i)$ .

La figure 6 illustre un dernier perfectionnement du suivi de la déformation d'une structure linéique définie sur une image incluant des points de marquage. Dans une mise en œuvre

avantageuse, les mouvements globaux de la structure linéique sont en effet calculés puis extraits de l'expression appliquée à la structure linéique. La figure 6 représente la déformation de la structure linéique en représentant deux structures linéiques : une première structure  $LS(t_1)$  correspondant à la structure sur une image donnée et une

5 deuxième structure  $LS(t_2)$  qui a subi la déformation de l'organe entre les instants  $t_1$  et  $t_2$ . Le déplacement spécifique de douze points est représenté par des lignes, telle la ligne L reliant les points correspondants d'une structure à l'autre. Sur la figure 6a, aucune correction n'est effectuée, sur la figure 6b, est appliquée une correction de la translation globale de la structure linéique, sur la figure 6c, est appliquée en plus de la correction de translation, une

10 correction de la rotation globale, sur la figure 6d, est appliquée en plus une correction de contraction. La figure résultante donne des informations sur la déformation locale particulière de l'organe, ce sont ces informations qui permettent de détecter d'éventuelles anomalies dans le comportement de l'organe.

La figure 7 représente un appareil APP de saisie d'images, ledit appareil comprenant des

15 moyens ACQ d'acquisition de séquences d'au moins deux images d'un organe ou d'une partie d'un organe amené à se déformer dans le temps, ledit organe ou ladite partie de l'organe étant visible sur les images sous la forme d'une surface appelée surface de l'organe, ladite surface incluant des points caractéristiques dont les correspondances sont déterminées d'une image à une autre de la séquence, des moyens REP de représentation

20 visuelle de ces images pouvant comprendre un mode vidéo pour suivre la déformation au cours de la séquence, un appareillage DEV de traitement d'images tel que décrit auparavant.

## Revendications :

1. Procédé de traitement d'images appartenant à une séquence d'au moins deux images présentant une surface représentative d'un organe ou d'une partie d'organe déformable dans le temps et appelée surface d'organe, ladite surface incluant des points caractéristiques, notés points de marquage, qui se correspondent d'une image à une autre de la séquence, ledit procédé comprenant des étapes de :
  - définition d'une structure linéique sur une des images de la séquence,
  - calcul des positions des points de marquage sur au moins deux images, successives ou non,
  - détermination des paramètres d'une expression mathématique explicite de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre les deux images, à partir des positions d'un ensemble de points de marquage sur les deux images et des positions des points de la structure linéique,
  - application de ladite expression mathématique explicite à la structure linéique pour définir la forme de la structure linéique après déformation de l'organe entre les deux images.
2. Procédé de traitement d'images selon la revendication 1, caractérisé en ce que ledit organe est marqué par modulation spatiale de résonance magnétique, ledit marquage étant visible sur les images sous la forme de lignes de marquage, lesdites lignes de marquage se déformant en suivant la déformation de l'organe et étant telles qu'il existe des points d'intersection entre lesdites lignes de marquage, lesdits points d'intersection étant les points de marquage.
3. Procédé de traitement d'images selon l'une des revendications 1 ou 2, caractérisé en ce que la structure linéique définit une segmentation de l'image, ladite segmentation étant ainsi suivie d'une image à l'autre.
4. Procédé de traitement d'images selon l'une des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que l'expression mathématique de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre les deux images est déterminée pour une surface incluant la structure linéique à partir des positions sur les deux images d'un ensemble de points de marquage, ledit ensemble de points de marquage contenant au moins les points de marquage présents sur ladite surface.
5. Procédé de traitement d'images selon l'une des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que l'expression mathématique de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe



observée entre les deux images est déterminée uniquement pour les points de la structure linéique à partir des positions sur les deux images d'un ensemble de points de marquage, lesdits points de marquage étant pondérés en fonction de leur éloignement par rapport à la structure linéique.

5

6. Procédé de traitement d'images selon l'une des revendications 1 à 5, incluant une étape de détermination d'un ou plusieurs mouvements globaux de la structure linéique, lesdits mouvements globaux étant extraits de l'expression mathématique de la déformation et une étape de soustraction de ces mouvements globaux à l'expression mathématique de la déformation appliquée à la structure linéique.

10

7. Appareillage de traitement d'images, ayant des moyens pour recevoir ou générer des images, lesdites images appartenant à une séquence d'au moins deux images présentant une surface représentative d'un organe ou d'une partie d'organe déformable dans le temps et appelée surface d'organe, ladite surface incluant des points caractéristiques, notés points de marquage, qui se correspondent d'une image à une autre de la séquence, ledit appareillage comprenant des moyens de :

15

définition d'une structure linéique sur une des images de la séquence,

calcul des positions des points de marquage sur au moins deux images, successives

20

ou non,

détermination des paramètres d'une expression mathématique explicite de la déformation de l'organe ou de la partie de l'organe observée entre les deux images, à partir des positions d'un ensemble de points de marquage sur les deux images et des positions des points de la structure linéique,

25

application de ladite expression mathématique explicite à la structure linéique pour définir la forme de la structure linéique après déformation de l'organe entre les deux images.

8. Appareillage de traitement d'images selon la revendication 7, caractérisé en ce que ledit organe est marqué par modulation spatiale de résonance magnétique, ledit marquage étant visible sur les images sous la forme de lignes de marquage, lesdites lignes de marquage se déformant en suivant la déformation de l'organe et étant telles qu'il existe des points d'intersection entre lesdites lignes de marquage, lesdits points d'intersection étant les points de marquage.

30

35

9. Appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 et 8, pour mettre en œuvre un procédé selon l'une des revendications 3 à 6.

10. Appareillage de traitement d'images selon l'une de revendications 7 à 9 comprenant des moyens pour itérer le procédé décrit pour deux images successives ou non dans la revendication 1, sur l'ensemble des images successives de la séquence d'images.
- 5 11. Appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 à 10, comprenant une étape de détermination d'un ou plusieurs mouvements globaux de la structure linéique, lesdits mouvements globaux étant extraits de l'expression mathématique de la déformation et une étape de soustraction de ces mouvements globaux à l'expression mathématique de la déformation appliquée à la structure linéique.
- 10 12. Appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 à 11 comprenant des moyens de visualisation de l'évolution des paramètres de la déformation subie par la structure linéique au cours de la séquence.
- 15 13. Appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 à 12, caractérisé en ce que ladite structure linéique est une structure linéique définie par l'utilisateur sur une des images de la séquence et en ce que la déformation est suivie sur l'ensemble des images de la séquence.
- 20 14. Appareil de saisie d'images de résonance magnétique comprenant :  
- des moyens d'acquisition d'images de résonance magnétique permettant d'obtenir une séquence d'images,  
- des moyens de présentation visuelle de ces images, et  
- un appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 à 13.
- 25 15. Produit programme d'ordinateur comprenant des portions/moyens/instructions de code de programme pour l'exécution des étapes du procédé selon l'une des revendications 1 à 6 lorsque ledit programme est exécuté sur un ordinateur.

10. Appareillage de traitement d'images selon l'une de revendications 7 à 9 comprenant des moyens pour itérer le procédé décrit pour deux images successives ou non dans la revendication 1, sur l'ensemble des images successives de la séquence d'images.
- 5 11. Appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 à 10, comprenant une étape de détermination d'un ou plusieurs mouvements globaux de la structure linéique, lesdits mouvements globaux étant extraits de l'expression mathématique de la déformation et une étape de soustraction de ces mouvements globaux à l'expression mathématique de la déformation appliquée à la structure linéique.
- 10 12. Appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 à 11 comprenant des moyens de visualisation de l'évolution des paramètres de la déformation subie par la structure linéique au cours de la séquence.
- 15 13. Appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 à 12, caractérisé en ce que ladite structure linéique est une structure linéique définie par l'utilisateur sur une des images de la séquence et en ce que la déformation est suivie sur l'ensemble des images de la séquence.
- 20 14. Appareil de saisie d'images de résonance magnétique comprenant :  
des moyens d'acquisition d'images de résonance magnétique permettant d'obtenir une séquence d'images,  
des moyens de présentation visuelle de ces images, et  
un appareillage de traitement d'images selon l'une des revendications 7 à 13.

1/4

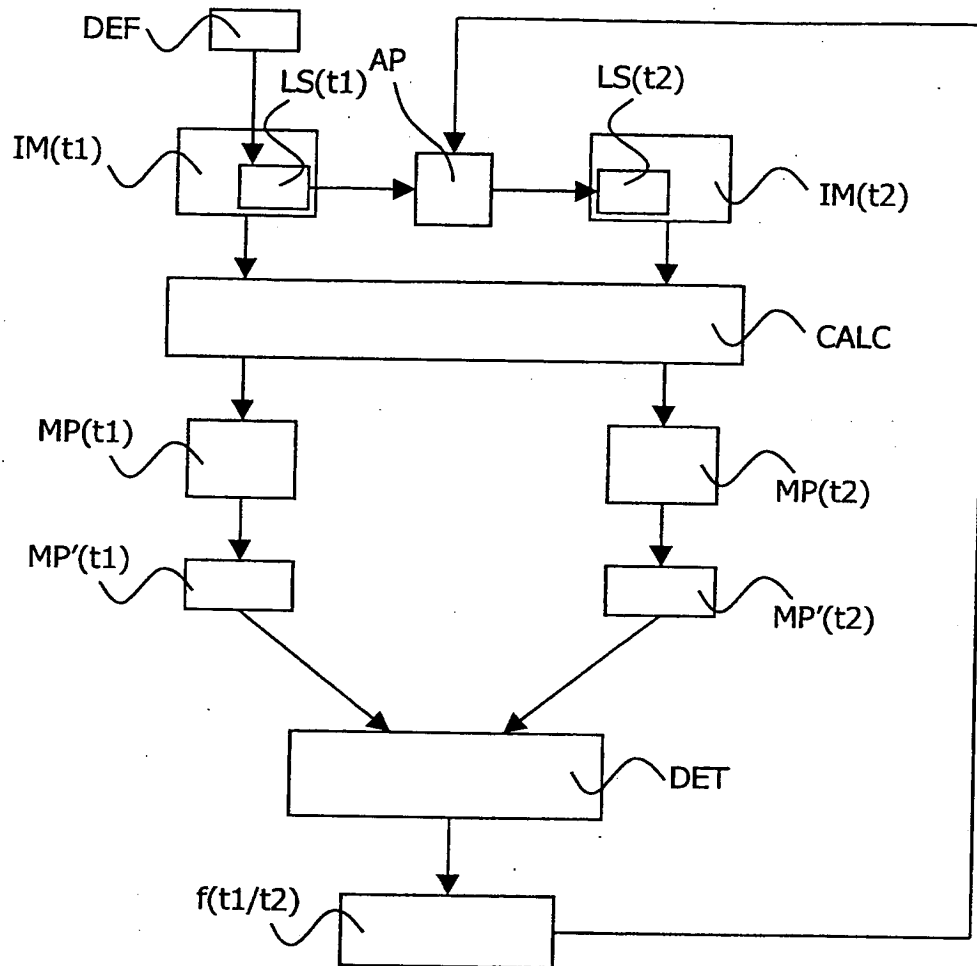


FIG.1

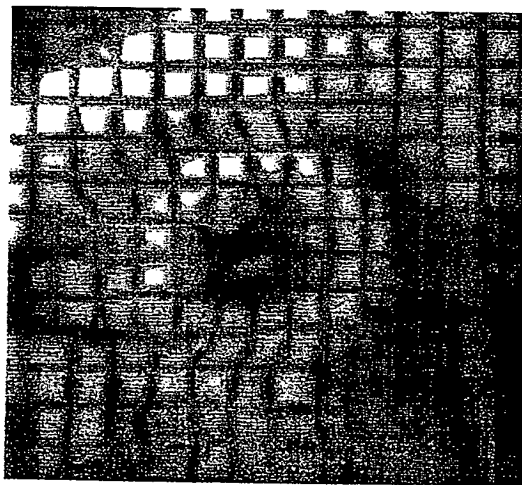


FIG.2

2/4

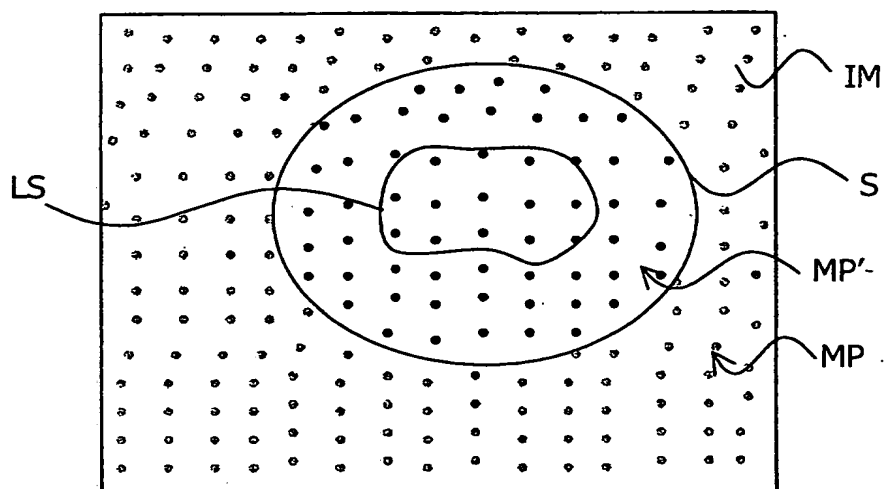


FIG.3

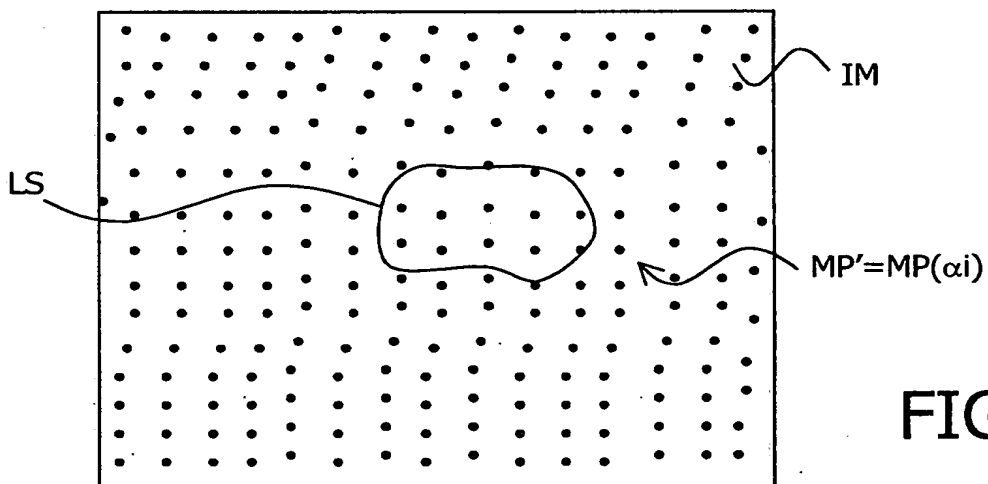


FIG.4

3/4

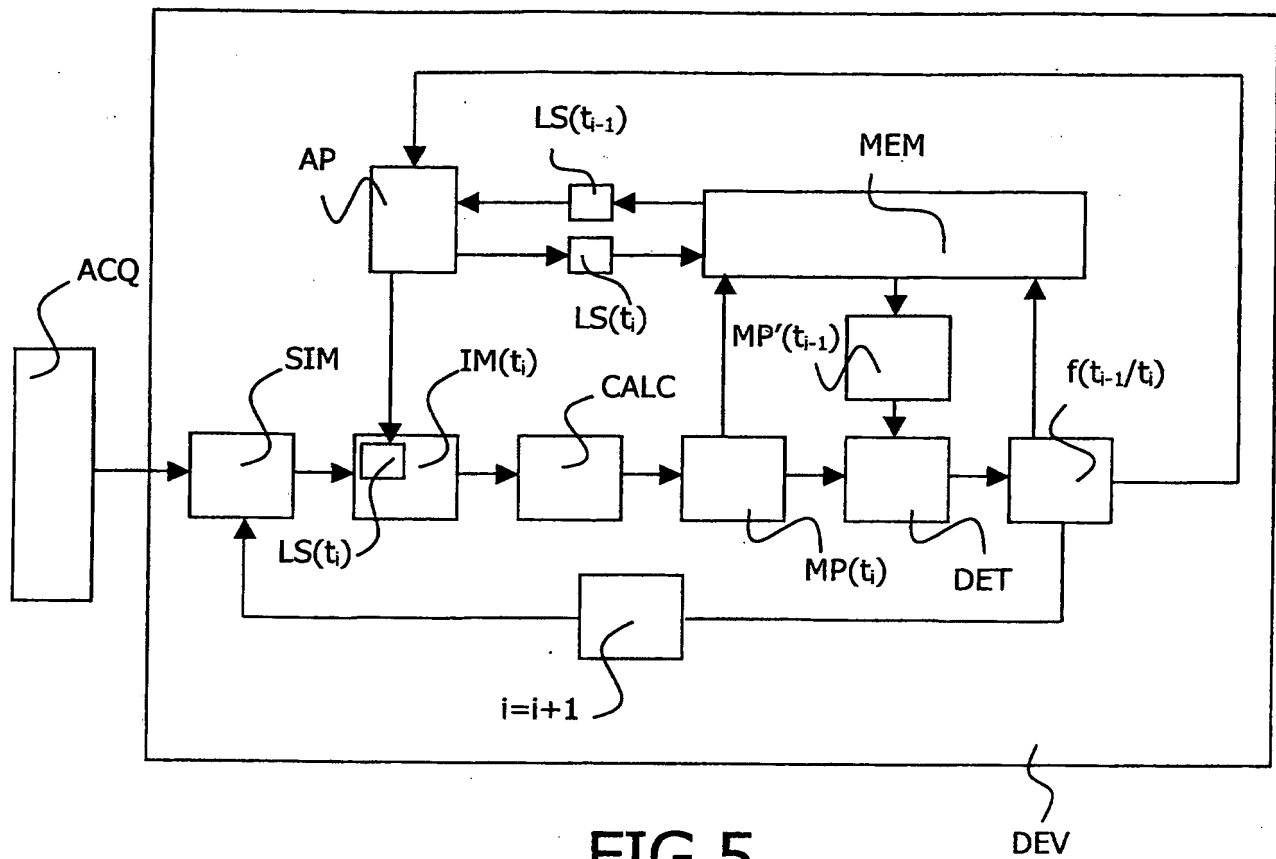


FIG. 5

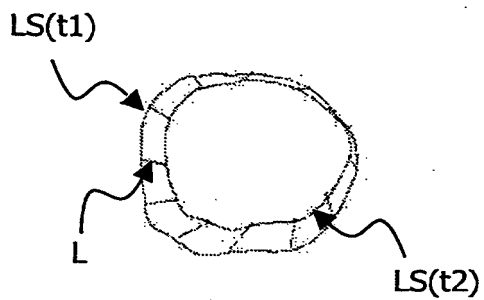


FIG. 6a

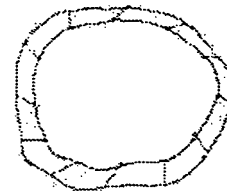


FIG. 6b

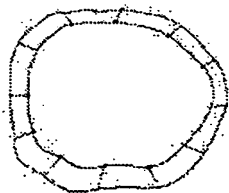
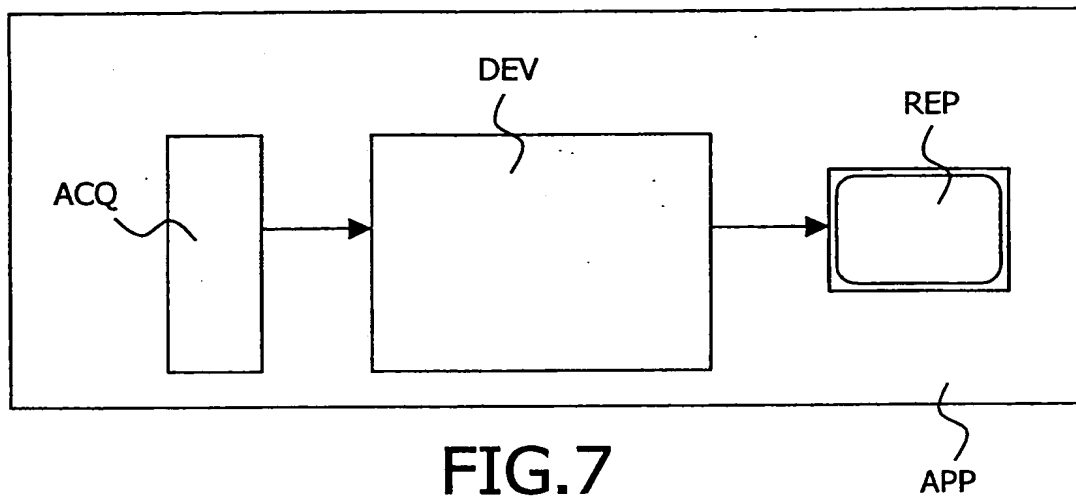


FIG. 6c



FIG. 6d

4/4



***This Page Blank (uspto)***



DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg  
75800 Paris Cedex 08

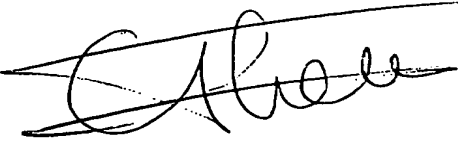
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1. / 1.

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

08 113 W / 260899

<b>Vos références pour ce dossier</b> (facultatif)		PHFR010003	
<b>N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL</b>		0100883	
<b>TITRE DE L'INVENTION</b> (200 caractères ou espaces maximum) Suivi de la déformation d'une structure linéique définie sur une image d'une séquence d'images d'un organe déformable dans le temps.			
<b>LE(S) DEMANDEUR(S) :</b> KONINKLIJKE PHILIPS ELECTRONICS N.V.			
<b>DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) :</b> (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		ALLOUCHE	
Prénoms		Cyril	
Adresse	Rue	156, Bd Haussmann	
	Code postal et ville	75008	PARIS
Société d'appartenance (facultatif)		Société Civile S.P.I.D.	
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
<b>DATE ET SIGNATURE(S)</b> <b>DU (DES) DEMANDEUR(S)</b> <b>OU DU MANDATAIRE</b> (Nom et qualité du signataire) 23 Janvier 2001 C. THOMAS Mandataire SPID 422-5/S008			

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

**BLANK PAGE**